

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES
PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
14. Oktober 2004 (14.10.2004)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2004/088354 A1

- (51) Internationale Patentklassifikation⁷: **G01S 13/02**
- (21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2004/001441
- (22) Internationales Anmeldedatum:
16. Februar 2004 (16.02.2004)
- (25) Einreichungssprache: Deutsch
- (26) Veröffentlichungssprache: Deutsch
- (30) Angaben zur Priorität:
103 14 557.5 31. März 2003 (31.03.2003) DE
- (71) Anmelder (*für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US*): SIEMENS AKTIENGESELLSCHAFT [DE/DE]; Wittelsbacherplatz 2, 80333 München (DE).
- (72) Erfinder; und
- (75) Erfinder/Anmelder (*nur für US*): VOSSIEK, Martin [DE/DE]; Theodor-Bötel-Weg 23, 31139 Hildesheim (DE). NALEZINSKI, Martin [DE/DE]; Auerbacherstr. 6, 81541 München (DE). KORNBICHLER, Andreas [DE/DE]; Rieder-Str. 16, 83623 Dietramszell (DE).
- (74) Gemeinsamer Vertreter: SIEMENS AKTIENGESELLSCHAFT; Postfach 22 16 34, 80506 München (DE).
- (81) Bestimmungsstaaten (*soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare nationale Schutzrechtsart*): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.
- (84) Bestimmungsstaaten (*soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare regionale Schutzrechtsart*): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), europäisches (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Veröffentlicht:

— mit internationalem Recherchenbericht

Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

A1

WO 2004/088354

(54) Title: COMPACT LOW POWER CONSUMPTION MICROWAVE DISTANCE SENSOR OBTAINED BY POWER MEASUREMENT ON A STIMULATED RECEIVING OSCILLATOR

(54) Bezeichnung: KOMPAKTER MIKROWELLEN-ABSTANDSENSOR MIT GERINGER LEISTUNGSAUFGNAHME DURCH LEISTUNGSMESSUNG AN EINEM STIMULIERTEN EMPFANGSOSZILLATOR

(57) Abstract: The invention relates to a pulse radar that comprises a receiving oscillator whose transient response is influenced by a received return.

(57) Zusammenfassung: Pulsradar mit einem Empfangsoszillator, dessen Einschwingverhalten durch ein empfangenes Echo beeinflusst wird.

Beschreibung

Kompakter Mikrowellen-Abstandssensor mit geringer Leistungsaufnahme durch Leistungsmessung an einem
5 stimulierten Empfangsoszillator

Zur Messung von Abständen mit Mikrowellen werden häufig Pulsradsarsensoren verwendet. Die Verfahren und Anordnungen zum Aufbau und Betrieb von Pulsradsarsensoren existieren in
10 vielfältiger Form und sind seit langem z.B. aus US 3,117,317, US 4,132,991 und US 4,521,778 bekannt. Eingesetzt werden Pulsradar-Sensoren als Füllstandssensoren in der industriellen Messtechnik, als Einparkhilfe oder Nahdistanzsensor in
15 Kraftfahrzeugen zur Kollisionsvermeidung, zur Abbildung der Umgebung und zur Navigation von autonomen Fahrzeugen und Transportsystemen wie z.B. Roboter und Förderanlagen.

Üblicherweise arbeiten Pulsradar-Sensoren in den aufgeführten Anwendungsgebieten bei Mittenfrequenzen von ca. 1 GHz bis 100
20 GHz mit typischen Pulslängen von 100 ps bis 20 ns. Wegen der großen Bandbreite werden derartige Sensoren seit einiger Zeit als Ultrawideband (UWB)-Radar bezeichnet. Gemeinsam ist fast allen Pulsradar-Sensoren, dass die Pulssignale eine so große Bandbreite besitzen, dass diese mit den üblichen Methoden der
25 Signalerfassung nicht direkt aufgezeichnet und verarbeitet werden können, sondern hierfür zunächst auf eine tiefere Frequenz umgesetzt werden müssen. Hierzu verwenden fast alle bekannten Pulssysteme die Methode des so genannten sequentiellen Abtastens. Bei diesem Prinzip, welches schon
30 aus frühen digitalen Abtastoszilloskopen bekannt ist, wird das Messsignal über mehrere Messzyklen abgetastet, wobei die Abtastzeitpunkte von Zyklus zu Zyklus sequentiell verschoben werden.

35 In US 3,117,317, US 4,132,991 und US 4,521,778 wird die schaltungstechnische Umsetzung des sequentiellen Samplings so beschrieben, dass ein Sendeimpuls mit einer bestimmten

Wiederholfrequenz CLK-Tx (Clock-Transmission) ausgesendet wird und sein Echo mit einem Abtasttor mit einer Wiederholfrequenz CLK-Rx (Clock-Reception) abgetastet wird. Unterscheiden sich die Frequenzen der Sendefolge und der

5 Abtastfolge geringfügig, so verschieben sich die beiden Folgen langsam in ihrer Phase gegeneinander. Diese langsame relative Verschiebung des Abtastpunktes zum Sendezeitpunkt bewirkt einen sequentiellen Abtastvorgang.

10 Figur 1 zeigt eine bekannte Ausführungsform eines nach dem Stand der Technik arbeitenden Pulssradars mit sequentiellem Sampling. Das Ausgangssignal eines kontinuierlich betriebenen Oszillators wird in einen Sende- und einen Empfangspfad aufgeteilt. Diese beiden Signale werden über die Schalter SW-
15 Tx/SW-Rx mit dem Takt CLK-Tx/CLK-Rx für einen kurzen Moment durchschaltet wodurch zwei zyklische Pulsfolgen $s_{Tx}(t)$ und $s_{Rx}(t)$ mit geringfügig unterschiedlicher Taktrate erzeugt werden. Die Impulsfolge $s_{Tx}(t)$ wird über die Antenne ANT-Tx ausgesendet. Die Impulsfolge $s_{Rx}(t)$ wird dem ersten Tor des
20 Mischers MIX zugeführt, der als Abtasttor fungiert. Der Mischer wird an seinem zweiten Tor mit dem vom Objekt TARGET1 und vom Objekt TARGET2 reflektierten Empfangssignal gespeist. Die empfangene Impulsfolge wird im Mischer MIX in das niedrfrequente Basisband gemischt. Die dabei entstehende
25 Abtastimpulsfolge wird durch ein Bandpassfilter geglättet und ergibt so das niedrfrequente Messsignal $s_m(t)$.

Wie Figur 2 zeigt ist auch bekannt, anstatt getrennter Antennen wie in Figur 1 eine gemeinsame Antenne zum Senden und Empfangen zu verwenden, wobei die Sende- und Empfangssignale beispielsweise durch einen Zirkulator oder Richtkoppler voneinander getrennt werden.

30 Wird mit der herkömmlichen Radartopologie nach Figur 1 und 2 mit sequentiellem Sampling gemessen, ergeben sich folgende Nachteile:

- Im Falle, in dem das Messsignal $s_m(t)$ reellwertig erfasst wird, ändert sich die Amplitude des Echopulses in Abhängigkeit von der spezifischen Phase zwischen dem Sende- und Empfangssignal. Bewegt sich also das Objekt
5 TARGET2, „wabert“ die zu diesem Objekt gehörende Pulshüllkurve, wie in Figur 3 dargestellt (mit TARGET2 gekennzeichnet) in Abhängigkeit von der durch den jeweiligen Abstand des sich bewegenden Objektes TARGET2 gegebenen momentanen Reflexionsphase zwischen den Werten
10 $+A$ und $-A$ hin und her, wobei sich gleichzeitig die Position der Pulshüllkurve entsprechend der Ortsänderung verschiebt. Dabei verschwindet die Hüllkurve zwischen diesen Extrema auch vollständig. Reflektiert das zu messende Objekt mit eben einer solchen Phase, bei der die
15 Pulshüllkurve verschwindet, wird das Objekt nicht erkannt.
- Durch eine komplexwertige Erfassung des Messsignals $s_m(t)$ kann aus dem Real- und dem Imaginärteil des Messsignals rechnerisch durch eine Betragsbildung eine nicht „wabernde“ Pulshüllkurve gemäß Figur 6 gebildet werden. Es
20 ist jedoch dafür die komplexwertige Messwerterfassung, d.h. die Verwendung von zwei Mischern, sowie die Auswertung zweier Signale $\text{Re}\{s_m(t)\}$ und $\text{Im}\{s_m(t)\}$ notwendig.
- Die Schalter SW-Tx/SW-Rx ermöglichen nur einen begrenzten
25 Schaltkontrast. Das bedeutet, dass stets ein Signal abgestrahlt wird und ein Dopplersignal zwischen den Pulshüllen zu sehen sind. Außerdem kann das ausgesendete Dauerstrichsignal problematisch im Sinne der von den Behörden zugelassenen Nebenaussendungen sein.
- Der Oszillatator HFO ist stets eingeschaltet und verbraucht Strom. In batteriebetriebenen Anwendungen bedeutet das
30 eine reduzierte Batterie-Lebensdauer.
- Für die Erzeugung der Pulse werden bei der HF ein Oszillatator und zwei aufwändig zu gestaltende Schalter benötigt.
35

Einige der erwähnten Probleme löst eine Anordnung nach Figur 4. Die Funktion entspricht im Wesentlichen der der Anordnung von Figur 1, wobei die Impulsfolgen in diesem Falle durch kurzzeitiges Einschalten der Signalquellen HFO-Tx/HFO-

5 Rx durch einen schnellen Spannungspuls von PO-Tx/PO-Rx erreicht werden. Auch hier besitzen die entstehenden Impulsfolgen geringfügig unterschiedliche Taktraten CLK-Tx/CLK-Rx.

10 Zur Erzielung eines guten Signal-zu-Rausch-Verhältnisses (SNR) des Messsignals ist entscheidend, dass die Oszillatoren PO-Tx/PO-Rx über alle Pulse einer Folge in einem deterministischen, also in einem nicht stochastischem, Phasenverhältnis zueinander stehen. Ein deterministischer 15 Zusammenhang ergibt sich, wenn die Pulssignale, die die Pulsoszillatoren HFO-Tx/HFO-Rx einschalten, sehr reich an Oberwellenanteilen im Frequenzband der Hochfrequenzoszillatoren sind. Die Oberwellen führen dazu, dass die Oszillatoren nicht stochastisch anschwingen, sondern 20 bezogen auf die Spannungspulse PO-Tx/PO-Rx mit einer starren, charakteristischen Anfangsphase. Also stehen auch die Ausgangssignale der beiden Oszillatoren in einem deterministischen, durch die Sendesignalfolge und die Abtastsignalfolge vorgegebenen Phasen- und Zeit-Verhältnis 25 zueinander.

Die Vorteile der Anordnung von Figur 4 sind:

- Das System besitzt eine deutlich geringere Stromaufnahme als das von Figur 1, da die Hochfrequenzoszillatoren die meiste Zeit eines Messzyklus ausgeschaltet sind.
- 30 - Das System besitzt keine aufwändigen Hochfrequenzschalter mehr.

Nachteilig ist aber:

- 35 - Es erfordert auch einen hohen Aufwand ausreichend starke, schnelle, oberwellenreiche Spannungspulse zu erzeugen.

- Sind die Oberwellen sehr schwach, wird die Anschwingphase auch durch andere einstreuende Signale beeinflusst, die Messsignalamplitude rauscht und jitters.
 - Zur Abstandsermittlung aus dem Messsignal muss üblicherweise dessen Hüllkurve ermittelt werden. Hierfür ist in der Regel eine sehr hohe Verstärkung des niedrfrequenten Messsignals notwendig, die ebenfalls aufwändig zu gewährleisten ist.
- 5 Auf einem anderen technischen Gebiet, nämlich dem der Transponder, ist aus US 5,630,216 bekannt, dass ein Oszillatator in seinem Anschwingverhalten nicht nur in seiner Phase, sondern auch in seiner Anschwinggeschwindigkeit von einem eingekoppelten Signal ähnlicher Frequenz beeinflusst wird. Dieser Effekt wird zu einer sehr leistungsarmen Demodulation eines empfangenen AM-Code-Signals genutzt. Dieser Verstärkungseffekt ist jedoch nicht für ein kohärentes Messverfahren wie das zuvor beschriebene geeignet.
- 10 Aufgabe der vorliegenden Erfindung ist es, Systeme aufzuzeigen, die die Aufgabe der beschriebenen Radaranordnungen in anderer und verbesserter Form erfüllen.
- 15 Diese Aufgabe wird durch die in den unabhängigen Ansprüchen angegebenen Erfindungen gelöst. Vorteilhafte Ausgestaltungen ergeben sich aus den abhängigen Ansprüchen.
- 20 Dementsprechend verfügt eine Anordnung oder Vorrichtung über Sendemittel, zum Erzeugen und Senden eines elektromagnetischen Signals, und über Empfangsmittel zum Empfangen eines Echos des gesendeten elektromagnetischen Signals. Die Empfangsmittel weisen einen Empfangoszillatator auf, dessen Einschwingverhalten, insbesondere die Einschwingdauer und damit die mittlere abgegebene Leistung, durch die Stärke, insbesondere Amplitude, der empfangenen Reflexion des gesendeten elektromagnetischen Signals beeinflussbar ist. Der Empfangoszillatator ist also so
- 25
- 30
- 35

6

beschaltet, dass er durch Reflexion des gesendeten elektromagnetischen Signals anregbar und/oder stimulierbar ist, wodurch ein Messsignal in Abhängigkeit der Stärke, insbesondere Amplitude, der Reflexion des gesendeten 5 elektromagnetischen Signals erzeugbar ist.

Vorzugsweise weist die Anordnung dazu einen Detektor auf, durch den die mittlere Leistung des Empfangsoszillators messbar ist.

10 Es ist weiterhin vorteilhaft, wenn die Anordnung für einen Pulsbetrieb im Sende- und/oder Empfangszweig ausgebildet ist, indem die Sendemittel und/oder Empfangsmittel Mittel zum periodischen Ein- und Ausschalten aufweisen. Insbesondere 15 kann die Anordnung Mittel zum periodischen Ein- und Ausschalten des Empfangsoszillators mit einer Taktrate aufweisen.

20 Besonders kostengünstig und Platz sparend kann der Empfangsoszillator so geschaltet sein, dass er auch als Sendeoszillator zum Generieren des zu sendenden 25 elektromagnetischen Signals fungiert.

Alternativ kann die Anordnung einen zweiten Oszillator 25 aufweisen, der als Sendeoszillator zum Generieren des zu sendenden elektromagnetischen Signals fungiert.

Die Anordnung ist insbesondere eine Anordnung zur Abstandsmessung, ein Radar, bevorzugt ein Pulsradar.

30 Sie kann zur Detektion eines Messsignals einen Mischer aufweisen, in dem ein erstes Teilmesssignal und ein zweites Teilmesssignal addiert werden, insbesondere einen Mischer mit zwei Dioden, wobei die Dioden mit gleicher Polarität, also 35 parallel, eingesetzt werden und das Messsignal als Summe zweier Teilmesssignale gebildet wird oder wobei die Dioden mit gegensätzlicher Polarität, also antiparallel, eingesetzt

werden und das Messsignal durch Differenz der beiden Teilsignale gebildet wird. Der Vorteil in der Verwendung eines solchen symmetrischen Mischers besteht in der Verdopplung der Messsignalamplitude und in seinen besonders guten Transmissionseigenschaften, die für die dämpfungsarme Übertragung des Sendesignals sowie die Anregung des Empfangsoszillators durch ein Empfangssignal besonders wünschenswert sind.

- 10 Bei einem Messverfahren, insbesondere zur Abstandsmessung, wird
- mit Sendemitteln ein elektromagnetisches Signal erzeugt und gesendet,
 - mit Empfangsmitteln, die einen Empfangsoszillator aufweisen, eine Reflexion, also ein Echo des gesendeten elektromagnetischen Signals empfangen,
 - das Einschwingverhalten, insbesondere die Einschwingdauer und damit die mittlere abgegebene Leistung, des Empfangsoszillators durch die Stärke, insbesondere 15 Amplitude, der Reflexion des gesendeten elektromagnetischen Signals beeinflusst.
- 20

Vorteilhafte Ausgestaltungen des Verfahrens ergeben sich analog zu den vorteilhaften Ausgestaltungen der Anordnung.

- 25 Weitere Vorteile und Merkmale der Erfindung ergeben sich aus der Beschreibung von Ausführungsbeispielen. Dabei zeigt:

- Figur 1 Ein Pulsradar nach dem Stand der Technik;
- 30 Figur 2 ein zweites Pulsradar nach dem Stand der Technik;
- Figur 3 eine mit dem Pulsradar nach Figur 1 oder dem Pulsradar nach Figur 2 durchgeföhrte Messung;
- Figur 4 ein drittes Pulsradar nach dem Stand der Technik;
- Figur 5 eine Anordnung mit Sendemitteln und 35 Empfangsmitteln;
- Figur 6 eine mit der Anordnung nach Figur 5 durchgeföhrte Messung;

- Figur 7 eine alternative Anordnung mit Sendemitteln und Empfangsmitteln;
- Figur 8 noch eine alternative Anordnung mit Sendemitteln und Empfangsmitteln;
- 5 Figur 9 ein in den Anordnungen verwendbarer Mischer.

Im Folgenden sind Anordnungen beschrieben, die die Nachteile der Systeme der Figuren 1, 2 und 4 vermeiden.

- 10 Wie bereits erwähnt wird ein Oszillatior in seinem Anschwingverhalten nicht nur in seiner Phase, sondern auch in seiner Anschwinggeschwindigkeit von einem eingekoppelten Signal ähnlicher Frequenz beeinflusst. Ein periodisch eingeschalteter Oszillatior schwingt danach unter dem
- 15 Einfluss eines empfangenen Signals ähnlicher Frequenz schneller an, als ohne dieses Signal. Je größer die Amplitude des Empfangssignals am geschalteten Oszillatior ist, desto kürzer ist dessen Einschwingzeit und desto länger schwingt der Oszillatior während einer vorgegebenen Einschaltzeit.
- 20 Führt man das Ausgangssignal eines geschalteten Oszillators, der durch ein Empfangssignal stimuliert wurde, einem Detektor DET mit anschließendem Tiefpass zu, so funktioniert der Detektor in dieser Anordnung als Leistungsmesser, der die
- 25 mittlere Leistungsabgabe des stimulierten Oszillators misst. Wird der Oszillatior von einem AM-Empfangssignal stimuliert, schwankt die mittlere Ausgangsleistung des Oszillators in Abhängigkeit von der augenblicklich am Oszillatior anliegenden Signalamplitude des stimulierenden Empfangssignals. Das
- 30 Messsignal $s_m(t)$ stellt damit ein hoch verstärktes Abbild des AM-Empfangssignals dar.

- Im vorliegenden Fall wird der Verstärkungseffekt mit geschaltetem Oszillatior zur Realisierung eines sehr einfachen Abstandsradios mit äußerst geringer Leistungsaufnahme nach dem Verfahren des sequentiellen Samplings genutzt. Ein entsprechendes Radarsystem zeigt Figur 5.

Dieses Radarsystem weist einen Sendeoszillator HFO-Tx auf, der über einen schnellen Schalter PO-Tx mit einer Taktrate CLK-Tx periodisch kurzzeitig eingeschaltet wird. Typische

5 Einschaltdauern sind 100 ps - 20 ns, typische Taktraten 0,1 - 10 MHz. Das Signal wird über einen Diplexer DIP, der im dargestellten Fall als Zirkulator ausgeführt ist, ausgesendet, an einem Objekt reflektiert, über den Diplexer DIP wieder empfangen und erreicht über einen Detektor DET 10 einen Empfangsoszillator HFO-Rx in Form eines Lokaloszillators, der über einen Schalter PO-Rx mit einer Taktrate CLK-Rx ein- und ausgeschaltet wird. In dem Fall, in dem beispielsweise durch praktisch unvermeidliche Überkopplung von der Empfangsantenne über Detektor DET zum 15 Lokaloszillator HFO-Rx Signalanteile des reflektierten Empfangssignal zum Einschaltzeitpunkt des Lokaloszillators HFO-Rx an diesem anliegen, bewirken diese Signale wie oben beschrieben ein schnelleres Anschwingen des Oszillators gegenüber dem Fall, dass der Oszillator aus dem Rauschen 20 heraus anschwingt. Bei einer Abstandsmessung treffen entsprechend dem Reflektorszenario über der Zeit verteilt verschiedene starke Echos ein. Es gelangen also verschieden starke Empfangssignale über Antenne ANT, Diplexer DIP und Detektor DET zum Lokaloszillator HFO-Rx. Die Stärke der 25 Reflexion zum Einschaltzeitpunkt bildet sich als mittlere Einschaltdauer des Oszillators ab, also als mittlere Oszillatorleistung. Der Detektor DET bildet aus dieser mittleren Oszillatorleistung die in Figur 6 dargestellte Pulshüllkurve.

30

Die Vorteile dieser Systemtopologie und Messmethode bestehen in folgenden Punkten:

- 35 - Nachdem das Messsignal $s_m(t)$ nicht kohärent durch Mischen sondern durch Leistungsdetektion erzeugt wird, entfällt das „Wabern“ der Signalamplitude in Abhängigkeit von der Phase der Reflexion auch für einen bewegten Reflektor

10

TARGET2. Das Messsignal muss hierfür nicht komplexwertig erzeugt werden.

- Typische Reflexionen führen zu Messsignalamplituden im Bereich von einigen hundert Millivolt im Gegensatz zu Mischsignalen die in einem kohärenten System typisch bei wenigen zehn Millivolt liegen. Ohne schaltungstechnischen Mehraufwand im HF-Bereich können damit Verstärkerstufen von 20-30 dB im NF-Bereich eingespart werden.
- Das Radarsystem arbeitet dabei mit äußerst geringer Leistungsaufnahme.
- Für die Erzeugung der Pulse werden bei HF-Frequenzen nur zwei Oszillatoren benötigt. Für den Gehalt an Oberwellen in den von den Schaltern erzeugten Spannungspulsen bestehen nicht die hohen Anforderungen wie bei den Spannungspulsen der Schalter SW-Rx bzw. SW-Tx für die Anordnung von Figur 4.

Eine besonders einfache Ausgestaltung des Radarsystems stellt Figur 7 dar: Der Oszillator HFO arbeitet sowohl als

- 20 Sendeoszillator wie auch als stimulierter Empfangoszillator, der sowohl vom Schalter PO-Tx mit der Taktrate CLK-Tx eingeschaltet wird, als auch vom Schalter PO-Rx mit der Taktrate CLK-Rx eingeschaltet wird. Alternativ kann das Einschalten auch durch eine Anordnung wie in Figur 8
- 25 durchgeführt werden. Das setzt allerdings einen Schalter voraus, der äußerst schnelle Pulswiederholraten realisieren kann.

- 30 Es ist vorteilhaft aber nicht zwingend, wenn der Detektor DET in dem System von Figur 7 und Figur 8 als symmetrischer Mischer auf Basis eines 90°-Hybrids (siehe z.B. A. Maas: „The RF and Microwave Circuit Design Cookbook“, Artech House 1998, S. 107 - 109), wie in Figur 9 dargestellt mit einer Besonderheit ausgeführt ist. Die Besonderheit besteht darin,
- 35 dass die beiden Dioden, wie bei einem Frequenzverdoppler, mit gleicher Polarität, also parallel, eingesetzt werden und das Messsignal dennoch als Summe beider Teilsignale $s_{m1}(t)$ und

$s_{m2}(t)$ gebildet wird oder die Dioden mit gegensätzlicher Polarität, also antiparallel, eingesetzt werden und das Messsignal durch Differenz der beiden Teilsignale gebildet wird. Hierbei verdoppelt sich die Messsignalamplitude im Vergleich zu einer Anordnung mit nur einer Diode oder dem Abgriff nur eines Teilsignals $s_{m1}(t)$ oder $s_{m2}(t)$. Der Vorteil in der Verwendung eines symmetrischen Mischers nach Figur 9 besteht weiter in seinen besonders guten Transmissionseigenschaften, die für die Anregung des Oszillators durch ein Empfangssignal besonders wünschenswert sind.

Im Gegensatz zum hier vorgestellten Mischer wird in einem herkömmlichen Mischer das Messsignal gebildet, indem entweder die beiden Dioden antiparallel eingesetzt und die Teilssignale addiert werden oder die Dioden parallel eingesetzt und die beiden Teilsignale subtrahiert werden. Im Gegensatz zu einem herkömmlichen Mischer werden die Dioden beim hier vorgestellten Mischer nicht reflexionsarm angepasst, sondern bewusst hochohmig und damit reflektiv (typ. $100 \Omega - 100 k\Omega$ in einem $50-\Omega$ -System). Gegebenenfalls kann in Serie mit den Dioden ein Serienwiderstand R geschaltet werden, um die Hochohmigkeit zu erzielen.

Neben den Vorteilen, die auch schon für das System gemäß Figur 5 genannt wurden, gilt für dieses System zusätzlich, dass es sehr einfach ist. Zur Erzeugung der Pulse wird lediglich ein HF-Oszillator benötigt.

Ausgestaltungen:

- Mit dem beschriebenen Radarsensor können statt nach der Methode des sequentiellen Samplings auch alle anderen für Pulsradar gängigen Verfahren zur Abstandsmessung angewendet werden. So kann das Radarsystem nur für einen vorgegebenen Entfernungsbereich sensitiv gemacht werden, in dem die beiden Taktraten CLK-Tx und CLK-Rx identisch

12

sind und um eine Zeitspanne gegeneinander versetzt sind, die der Signallaufzeit zwischen dem Sensor und dem zu überwachenden Entfernungsbereich entspricht. In dieser Betriebsart könnte das System z.B. sehr gut als sehr kostengünstiger Grenzschalter (z.B. in der industriellen Füllstandmesstechnik als Über- oder Unterlaufsicherung) oder als eine Art Radar-Schranke (etwa zum Zählen/Detektieren von Personen und Fahrzeugen oder zur Detektion von Objekten auf Fließbändern) eingesetzt werden.

- Genauso wenig müssen die Takte CLK-Tx und CLK-Rx noch die Verschiebung der Takte zueinander regelmäßig sein um ein komplettes Entfernungsprofil zu erzeugen sondern man kann eine Serie von Abtastwerten auch nach einem beliebigen Schema (z.B. stochastisch oder kodiert) über die Objektszene erzeugen und die korrekte An- und Zuordnung der Entfernungsmesspunkte zueinander anschließend in einer Auswerteeinheit durchführen. Weitere Verfahren zur Betriebsart des Radars sind denkbar.
- Statt des Zirkulators nach Figur 5 kann die Sende-Empfangstrennung auch über einen Richtkoppler erfolgen oder ganz auf sie verzichtet werden. Die Ankopplung der Antenne kann in letzterem Falle über eine einfache Stichleitung erfolgen. Dabei ist allerdings mit einer deutlich schlechteren Performance bei der Abstandsmessung zu rechnen, da direktes Übersprechen vom Sende- in den Empfangspfad oder an der Stichleitung reflektierte Signale wie ein sehr naher Reflektor wirken.
- Der Eindeutigungsbereich des Radars ist wie bei Pulssradaren üblich durch die Pulswiederholrate bestimmt. Reflektierte Pulse, die erst nach der Aussendung des nächsten Sendepulses am Radarsensor eintreffen, werden als sehr nahe Reflektoren interpretiert. Da die mittlere empfangene Energie das S/N bestimmt, ist es wünschenswert die Pulswiederholrate hoch und zwangsläufig damit auch den Eindeutigungsbereich möglichst klein zu wählen.

- Die Größenordnung der Einschaltzeit von CLK-Tx und CLK-Rx muss im Bereich von Q Schwingungsperioden der Oszillatoren HFO-Tx/HFO-Rx liegen, wobei Q die belastete Güte des Resonators im Oszillator darstellt. Andernfalls kann der
5 Oszillator während der Einschaltzeit nicht vollständig bis zu seiner maximalen Amplitude anschwingen. Insofern sollte der Resonator eine möglichst kleine Güte besitzen.
- Im Gegensatz zu vielen Pulsradarsensoren (wie z.B. dem in Figur 4) ist es nicht notwendig, dass der Einschaltpuls
10 besonders steil anschwingt und Oberwellen im Hochfrequenzbereich erzeugt.

Aufgrund des besonders einfachen und kostengünstigen Aufbaus eignen sich die Radaranordnungen hervorragend für alle
15 kostensensitiven Anwendungen. Insbesondere zu nennen wäre die Nahdistanzsensorik rund um Fahrzeuge (Kfz-Einparkhilfe, Kfz-blind-spot, Kfz-Airbag, pre-crash, Roboter-Navigation, generell als Sensor für autonome Fahrzeuge), die Nahdistanzsensorik in Fahrzeugen (Sitzbelegungskontrolle,
20 Einbruchmelder, Fenster- Schiebedach-Einklemmschutz) und der ganze Bereich der industriellen Abstandssensorik und der Bereich der Haussensorik (Überwachung von Fenster, Türen, Räumen und Begrenzungen).

Patentansprüche

1. Anordnung mit Sendemitteln zum Senden eines Signals und mit Empfangsmitteln zum Empfangen einer Reflexion des gesendeten Signals, wobei die Empfangsmittel einen Empfangsoszillator aufweisen,
5 dadurch gekennzeichnet,
dass das Einschwingverhalten des Empfangsoszillators durch die Reflexion des gesendeten Signals beeinflussbar ist.

10

2. Anordnung nach Anspruch 1,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Einschwingdauer und/oder die mittlere abgegebene Leistung des Empfangsoszillators durch die Reflexion des
15 gesendeten Signals beeinflussbar ist.

20

3. Anordnung nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Leistung des Empfangsoszillators messbar ist.
25

4. Anordnung nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Anordnung Mittel zum, insbesondere periodischen, Ein- und Ausschalten des Empfangsoszillators mit einer
Taktrate aufweist.
30

5. Anordnung nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass der Empfangsoszillator auch als Sendeoszillator zum Generieren des zu sendenden Signals fungiert.

6. Anordnung nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Anordnung einen zweiten Oszillator aufweist, der als
35 Sendeoszillator zum Generieren des zu sendenden Signals fungiert.

15

7. Anordnung nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Anordnung eine Anordnung zur Abstandsmessung ist.

5 8. Anordnung nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Anordnung ein Radar ist, insbesondere ein Pulsradar.

10 9. Anordnung nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Anordnung zur Detektion eines Messsignals einen
Mischer aufweist, in dem ein erstes Teilmesssignal und ein
zweites Teilmesssignal addiert werden.

15 10. Anordnung nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Anordnung zur Detektion eines Messsignals einen
Mischer mit zwei Diode aufweist, wobei die Diode mit
gleicher Polarität eingesetzt werden und das Messsignal als
20 Summe zweier Teilmesssignale gebildet wird oder wobei die
Diode mit gegensätzlicher Polarität eingesetzt werden und
das Messsignal durch Differenz der beiden Teilsignale
gebildet wird.

25 11. Fahrzeug, Gebäude oder Industrieanlage aufweisend eine
Anordnung nach einem der vorhergehenden Ansprüche.

12. Messverfahren, insbesondere zur Abstandsmessung, bei dem
- mit Sendemitteln ein Signal erzeugt und gesendet wird,
30 - mit Empfangsmitteln, die einen Empfangsoszillator
aufweisen, eine Reflexion des gesendeten Signals empfangen
wird,
- das Einschwingverhalten des Empfangsoszillators durch die
Reflexion des gesendeten Signals beeinflusst wird.

1/4

FIG 1

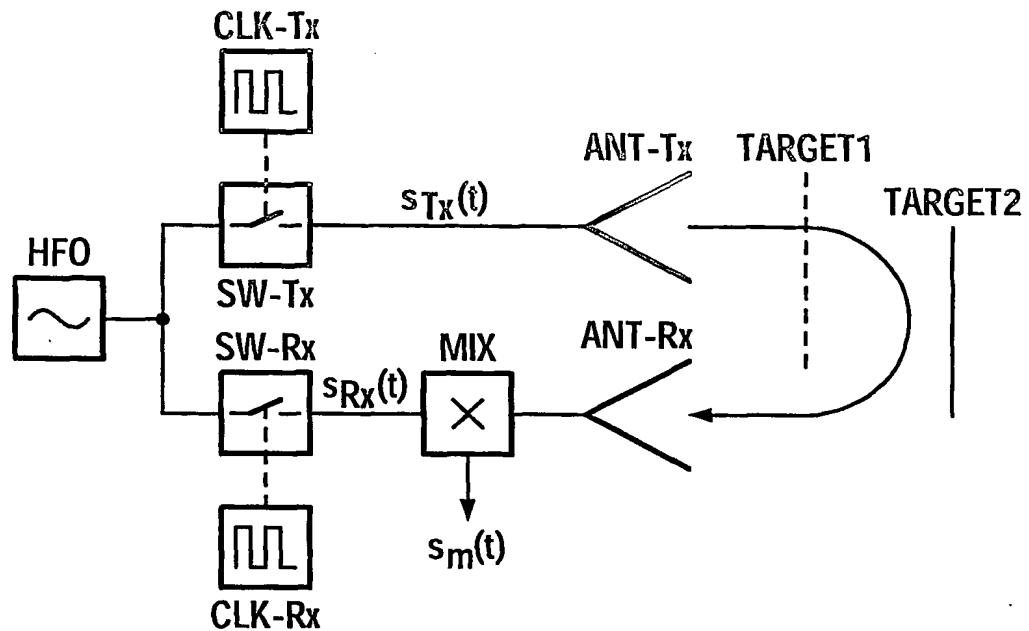
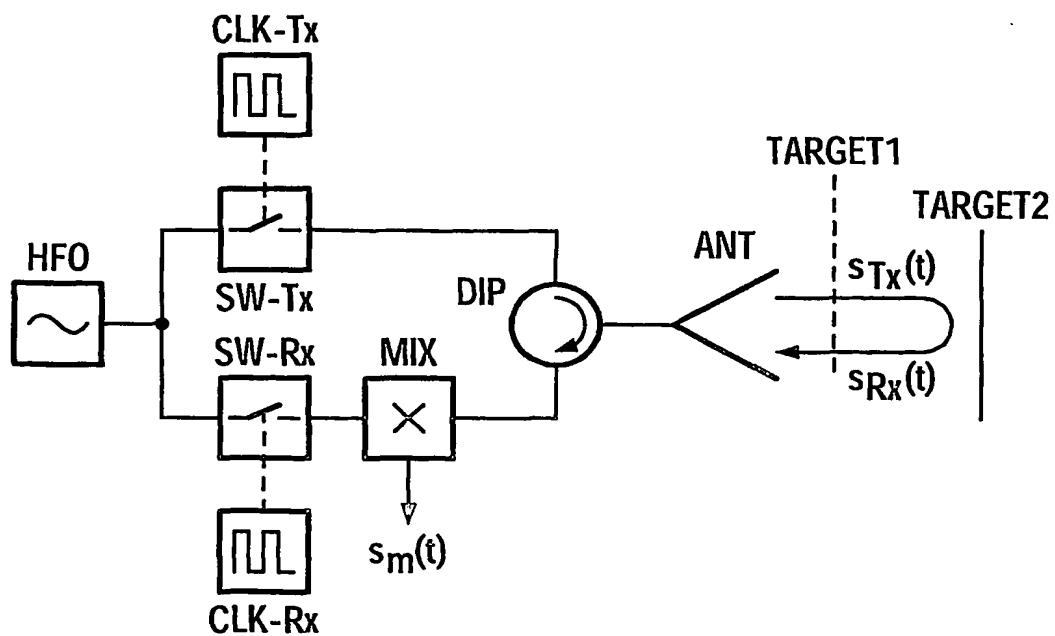


FIG 2



2/4

FIG 3

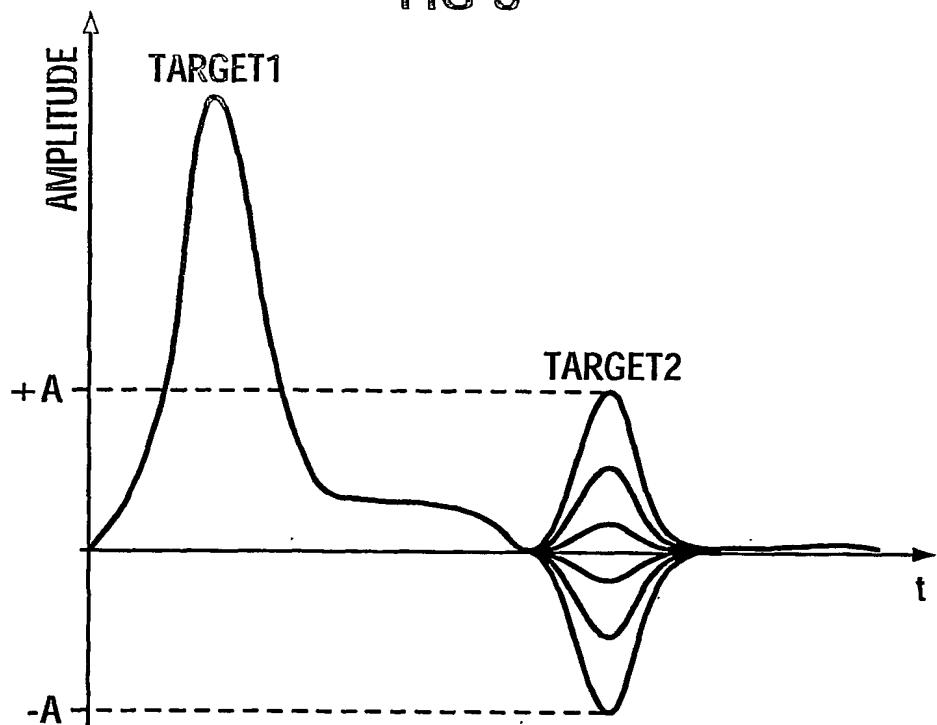
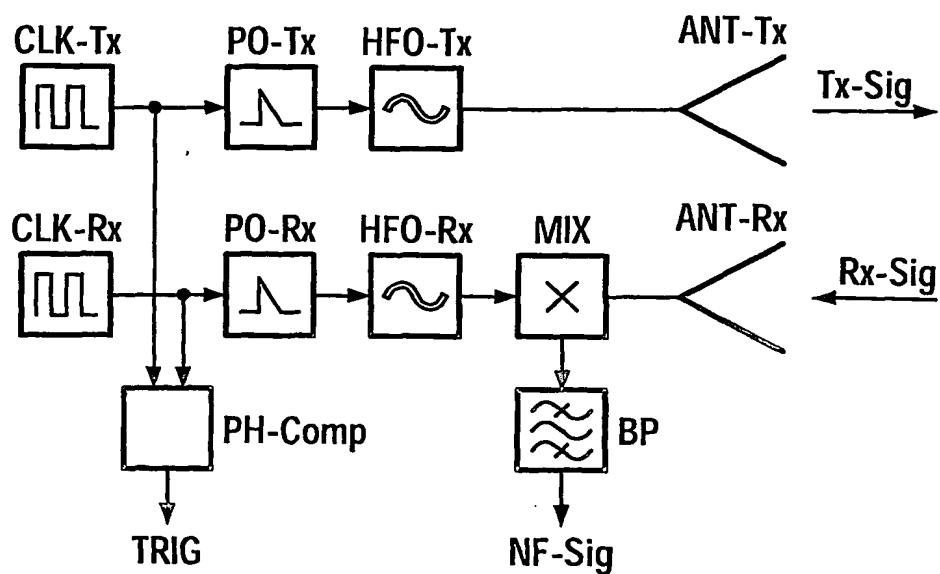


FIG 4



3/4

FIG 5

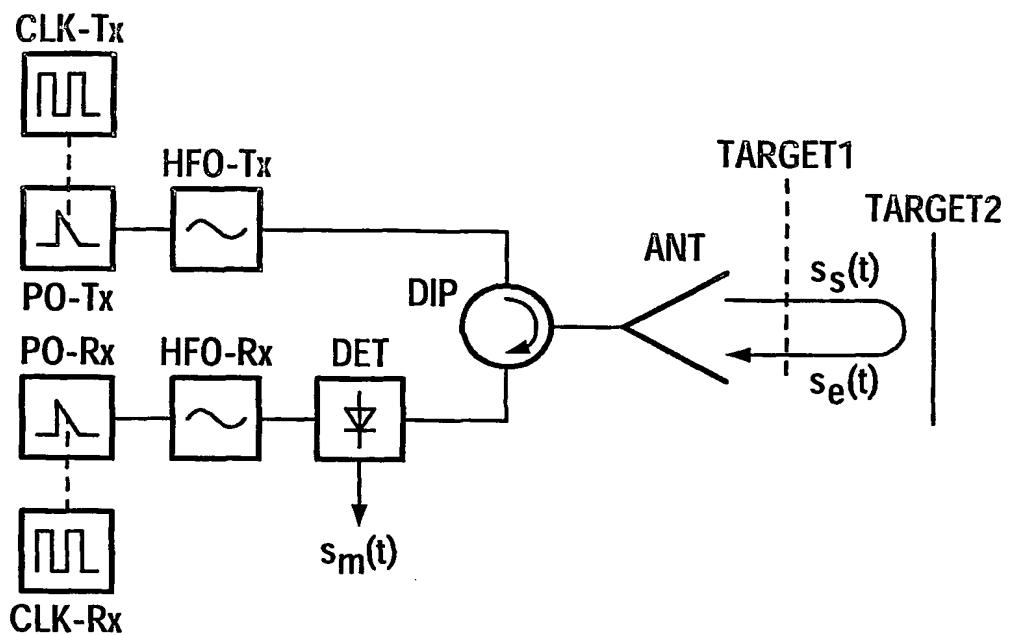
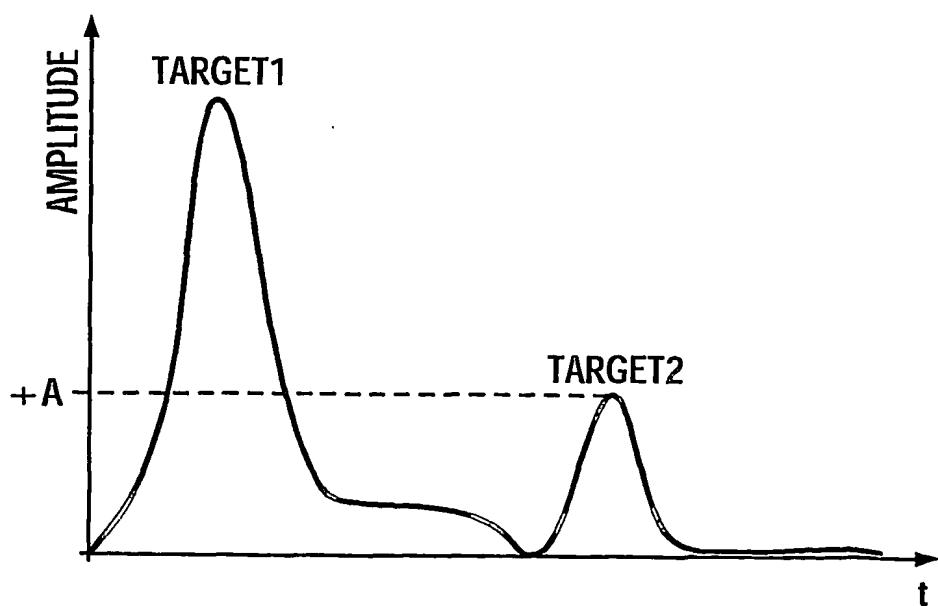


FIG 6



4/4

FIG 7

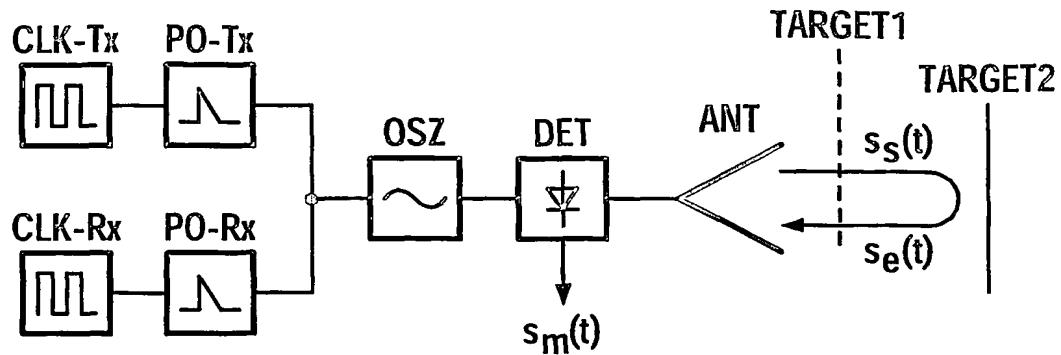


FIG 8

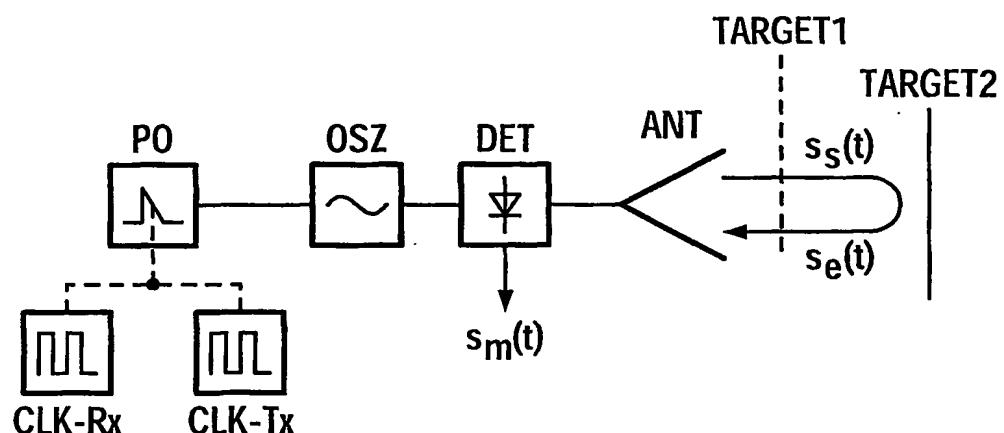
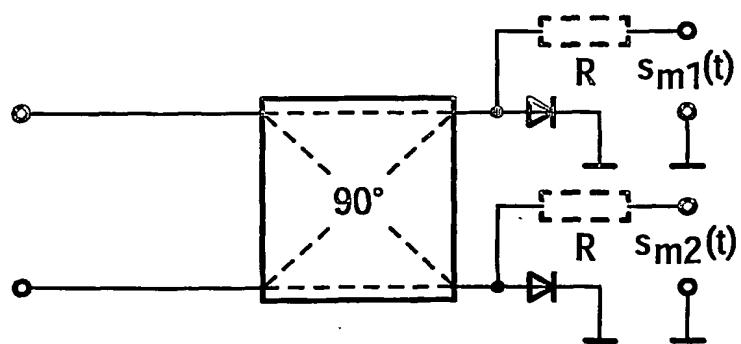


FIG 9



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No
PCT/EP2004/001441

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER IPC 7 GO1S13/02		
According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC		
B. FIELDS SEARCHED		
Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols) IPC 7 GO1S		
Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched		
Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used) EPO-Internal, WPI Data, PAJ		
C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category °	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X A	US 4 599 618 A (HAENDEL RICHARD S ET AL) 8 July 1986 (1986-07-08) abstract column 3, line 63 - column 8, line 24; figures 1-4 ----- FR 2 344 031 A (TRT TELECOM RADIO ELECTR) 7 October 1977 (1977-10-07) page 2, line 32 - page 8, line 17; figures 1-5 ----- EP 0 362 992 A (NIPPON KOKAN KK) 11 April 1990 (1990-04-11) abstract page 5, line 43 - page 16, line 13; figures 1-12 ----- -/-	1,11,12 3,5,7,9 1,11,12 2,4,5, 7-9 1,2,4-7, 9,11,12
<input checked="" type="checkbox"/> Further documents are listed in the continuation of box C.		<input checked="" type="checkbox"/> Patent family members are listed in annex.
<p>* Special categories of cited documents :</p> <p>"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance</p> <p>"E" earlier document but published on or after the international filing date</p> <p>"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)</p> <p>"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means</p> <p>"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed</p> <p>"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention</p> <p>"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone</p> <p>"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.</p> <p>"&" document member of the same patent family</p>		
Date of the actual completion of the international search 1 June 2004		Date of mailing of the International search report 25/06/2004
Name and mailing address of the ISA European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl, Fax: (+31-70) 340-3016		Authorized officer Blondel, F

INTERNATIONAL SEARCH REPORTInternational Application No
PCT/EP2004/001441**C.(Continuation) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT**

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	US 5 630 216 A (MCEWAN THOMAS E) 13 May 1997 (1997-05-13) cited in the application -----	
A	US 4 521 778 A (KNEPPER UDO) 4 June 1985 (1985-06-04) cited in the application -----	
A	US 4 132 991 A (PFITZEMAIER HEINZ ET AL) 2 January 1979 (1979-01-02) cited in the application -----	
A	US 3 117 317 A (KENYON DAVID E) 7 January 1964 (1964-01-07) cited in the application -----	

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International Application No
PCT/EP2004/001441

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)		Publication date
US 4599618	A	08-07-1986	NONE		
FR 2344031	A	07-10-1977	FR 2344031 A1		07-10-1977
			DE 2710841 A1		15-09-1977
			GB 1535675 A		13-12-1978
			JP 52129458 A		29-10-1977
			US 4107679 A		15-08-1978
EP 0362992	A	11-04-1990	JP 1890028 C		07-12-1994
			JP 2098685 A		11-04-1990
			JP 6016081 B		02-03-1994
			AT 123579 T		15-06-1995
			AU 628066 B2		10-09-1992
			AU 3939589 A		12-04-1990
			BR 8903984 A		17-04-1990
			CA 1332458 C		11-10-1994
			CN 1041654 A ,B		25-04-1990
			DE 68922954 D1		13-07-1995
			DE 68922954 T2		30-11-1995
			EP 0362992 A2		11-04-1990
			KR 9301549 B1		04-03-1993
			US RE35607 E		16-09-1997
			US 5075863 A		24-12-1991
			ZA 8906028 A		25-04-1990
US 5630216	A	13-05-1997	AU 3462295 A		27-03-1996
			CA 2199123 A1		14-03-1996
			EP 1411644 A2		21-04-2004
			EP 0781473 A1		02-07-1997
			JP 10505211 T		19-05-1998
			WO 9608086 A1		14-03-1996
US 4521778	A	04-06-1985	DE 3107444 A1		21-10-1982
			GB 2094091 A ,B		08-09-1982
US 4132991	A	02-01-1979	DE 2544842 A1		21-04-1977
			FR 2327552 A1		06-05-1977
			IT 1068481 B		21-03-1985
			JP 52046794 A		13-04-1977
US 3117317	A	07-01-1964	NONE		

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen
PCT/EP2004/001441

A. KLASIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES
IPK 7 GO1S13/02

Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPK) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPK

B. RECHERCHIERTE GEBIETE

Recherchierte Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole)
IPK 7 GO1S

Recherchierte aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen

Während der Internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe)

EPO-Internal, WPI Data, PAJ

C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
X	US 4 599 618 A (HAENDEL RICHARD S ET AL) 8. Juli 1986 (1986-07-08)	1,11,12
A	Zusammenfassung Spalte 3, Zeile 63 - Spalte 8, Zeile 24; Abbildungen 1-4 -----	3,5,7,9
X	FR 2 344 031 A (TRT TELECOM RADIO ELECTR) 7. Oktober 1977 (1977-10-07)	1,11,12
A	Seite 2, Zeile 32 - Seite 8, Zeile 17; Abbildungen 1-5 -----	2,4,5, 7-9
A	EP 0 362 992 A (NIPPON KOKAN KK) 11. April 1990 (1990-04-11) Zusammenfassung Seite 5, Zeile 43 - Seite 16, Zeile 13; Abbildungen 1-12 ----- -/-	1,2,4-7, 9,11,12

Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen

Siehe Anhang Patentfamilie

- * Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen :
 'A' Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist
 - 'E' älteres Dokument, das jedoch erst am oder nach dem Internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist
 - 'L' Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt)
 - 'O' Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht
 - 'P' Veröffentlichung, die vor dem Internationalen Anmeldedatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist
- 'T' Spätere Veröffentlichung, die nach dem Internationalen Anmeldedatum oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist und mit der Anmeldung nicht kolidiert, sondern nur zum Verständnis des der Erfindung zugrundeliegenden Prinzips oder der ihr zugrundeliegenden Theorie angegeben ist
 - 'X' Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann allein aufgrund dieser Veröffentlichung nicht als neu oder auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden
 - 'Y' Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann nicht als auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren anderen Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist
 - '&' Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist

Datum des Abschlusses der Internationalen Recherche

Absendedatum des Internationalen Recherchenberichts

1. Juni 2004

25/06/2004

Name und Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde
Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patenlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Bevollmächtigter Bediensteter

Blondel, F

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHTInternationales Aktenzeichen
PCT/EP2004/001441**C.(Fortsetzung) ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN**

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	US 5 630 216 A (MCEWAN THOMAS E) 13. Mai 1997 (1997-05-13) in der Anmeldung erwähnt -----	
A	US 4 521 778 A (KNEPPER UDO) 4. Juni 1985 (1985-06-04) in der Anmeldung erwähnt -----	
A	US 4 132 991 A (PFITZEMAIER HEINZ ET AL) 2. Januar 1979 (1979-01-02) in der Anmeldung erwähnt -----	
A	US 3 117 317 A (KENYON DAVID E) 7. Januar 1964 (1964-01-07) in der Anmeldung erwähnt -----	

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

 Internationales Aktenzeichen
PCT/EP2004/001441

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument		Datum der Veröffentlichung		Mitglied(er) der Patentfamilie		Datum der Veröffentlichung
US 4599618	A	08-07-1986		KEINE		
FR 2344031	A	07-10-1977	FR	2344031 A1		07-10-1977
			DE	2710841 A1		15-09-1977
			GB	1535675 A		13-12-1978
			JP	52129458 A		29-10-1977
			US	4107679 A		15-08-1978
EP 0362992	A	11-04-1990	JP	1890028 C		07-12-1994
			JP	2098685 A		11-04-1990
			JP	6016081 B		02-03-1994
			AT	123579 T		15-06-1995
			AU	628066 B2		10-09-1992
			AU	3939589 A		12-04-1990
			BR	8903984 A		17-04-1990
			CA	1332458 C		11-10-1994
			CN	1041654 A ,B		25-04-1990
			DE	68922954 D1		13-07-1995
			DE	68922954 T2		30-11-1995
			EP	0362992 A2		11-04-1990
			KR	9301549 B1		04-03-1993
			US	RE35607 E		16-09-1997
			US	5075863 A		24-12-1991
			ZA	8906028 A		25-04-1990
US 5630216	A	13-05-1997	AU	3462295 A		27-03-1996
			CA	2199123 A1		14-03-1996
			EP	1411644 A2		21-04-2004
			EP	0781473 A1		02-07-1997
			JP	10505211 T		19-05-1998
			WO	9608086 A1		14-03-1996
US 4521778	A	04-06-1985	DE	3107444 A1		21-10-1982
			GB	2094091 A ,B		08-09-1982
US 4132991	A	02-01-1979	DE	2544842 A1		21-04-1977
			FR	2327552 A1		06-05-1977
			IT	1068481 B		21-03-1985
			JP	52046794 A		13-04-1977
US 3117317	A	07-01-1964	KEINE			